(19) 日本国特許庁 (JP)

# (12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2001-2342

(P2001-2342A)

(43)公開日 平成13年1月9日(2001.1.9)

(51) Int.Cl.<sup>7</sup>

B 6 6 B 5/22

識別記号

FI B66B 5/22 テーマコート\*(参考)

3 B 5/22 Z 3 F 3 O 4

# 審査請求 未請求 請求項の数7 OL (全 10 頁)

(21)出願番号

特願平11-174079

(22)出願日

平成11年6月21日(1999.6.21)

(71)出願人 390025265

東芝エレベータ株式会社

東京都品川区北品川6丁目5番27号

(71)出顧人 000003078

株式会社東芝

神奈川県川崎市幸区堀川町72番地

(72) 発明者 矢 崎 雄 一

東京都品川区北品川6丁目5番27号 東芝

エレベータ株式会社内

(74)代理人 100064285

弁理士 佐藤 一雄 (外3名)

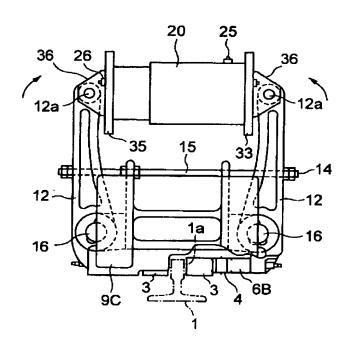
最終頁に続く

### (54) 【発明の名称】 エレベーター用非常止め装置

# (57)【要約】

【課題】 くさびとガイドレールとの間の摩擦係数の速度依存性に応じて、制動力や減速度を自在に調整できるようにし、円滑な制動動作を確保する。

【解決手段】 かごの下降速度が規定値を越えたときに 固定される調速機のロープに対するかごまたはつり合い おもりの相対位置の変化により作動し、かごを制動停止 させるエレベーター用非常止め装置において、かごのガイドレール1にくさび3を両側から押し付け、摩擦制動力を発生させるくさび機構と、流体が内部に封入され、前記くさびの変位に応じて流体が加圧される圧力容器20と、くさび機構の制動動作に連動するように前記くさび機構と圧力容器とを連結し、加圧力に対する圧力容器 からの反力をもって前記くさび機構の押圧力に転化するレバー機構12と、を備える。



40



請求項5に記載のエレベーター用非常止め装置。

#### 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、エレベータ用非常 止め装置に係り、特に、制動力や減速度などの調整を容 易にしたエレベータ用非常止め装置に関する。

### [0002]

【従来の技術】エレベーターのかごの下降速度については、建築基準法施行令の第129条の第七号において、かごの下降速度が規定された値を越えたときに、かごの降下を自動的に制止する装置を設けなければならないことが規定されている。

【0003】図15に従来の非常止め装置が設けられたエレベーターを示す。図15において、1は、昇降路のガイドレールである。エレベータのかご50はこのガイドレール1に案内されて昇降路内を昇降する。昇降路の最上部には、かご50の速度を検出する調速機52が設置されている。昇降路のピットには、調速機52に巻装されている調速機ロープ53を昇降路にそって張るための緊張用張り車54が設けられ、調速機ロープ53は、調速機52と緊張用張り車54の間で張りわたされている。

【0004】また、調速機52には、かご50の下降速度が規定値を越えたときに作動して調速機ロープ53を把持するロープつかみ部55が設けられている。調速機ロープ53は、セフティリンク56を介してかご50と連結していて、このセフティリンク56は、かご50の両側面に設けられた引上棒57、57を介して非常止め装置58、58と連結されている。

【0005】かご50が規定の下降速度を越えて下降すると、ロープつかみ部55が調速機ロープ53を把持する結果、調速機ロープ53の位置が固定され、かご50が下降するため、セフティリンク56が回動する。これに伴いセフティリンク56と連結している引上棒2、2が相対的に引き上げられ、非常止め装置58、58に組み込まれ引上棒2、2に連結されているくさびが上方に移動してガイドレール1を挟み、かご50を停止させるようになっている。

【0006】従来、この種の非常止め装置には、低速で小型のかごに用いられる早ぎき非常止め装置と、高速のかご〔45m/minを越えるもの〕の用いられる次第ぎき非常止め装置とがある。図13は、従来の次第ぎき非常止め装置の従来例を示す正面図で、図14は、図13におけるB-B矢視断面図である。図13及び図14において、1はガイドレールであり、3は、ガイドレール1を両側から挟んでかごに制動をかける一対のくさびである。上述したようにくさび3、3には引上棒2、2が連結されており、引上棒2、2が引き上げられるとくさび3、3も上昇してガイドレール1を両側から挟むようになっている。

## 【特許請求の範囲】

【請求項1】かごの下降速度が規定値を越えたときに固定される調速機のローブに対するかごまたはつり合いおもりの相対位置の変化により作動し、かごを制動停止させるエレベーター用非常止め装置において、

かごのガイドレールにくさびを両側から押し付け、摩擦 制動力を発生させるくさび機構と、

流体が内部に封入され、前記くさびの変位に応じて流体 が加圧される圧力容器と、

前記くさび機構の制動動作に連動するように前記くさび 10 機構と圧力容器とを連結し、加圧力に対する圧力容器か らの反力をもって前記くさび機構の押圧力に転化するレ バー機構と、を具備したことを特徴とするエレベーター 用非常止め装置。

【請求項2】前記レバー機構に替えて、前記くさび機構の制動動作に連動するように前記くさび機構と圧力容器とを連結し、加圧力に対する圧力容器からの反力とばねの弾性力の合力をもって前記くさび機構の押圧力に転化するU字状の板ばねを設けたことを特徴とする請求項1に記載のエレベーター用非常止め装置。

【請求項3】前記圧力容器は、発生する反力を摩擦係数の速度依存性に応じて時間の経過とともに変化させる流体式のダンパーからなることを特徴とする請求項1または2に記載のエレベーター用非常止め装置。

【請求項4】前記流体式ダンパーは、

液体が充填される第1の液室と、流体を入れ替え可能な 注入口とを有する外筒と、

前記第1シリンダに摺動自在に嵌合し、前記第1液室の 液体を加圧する加圧面と、この加圧面に前記第1液室と 通じる通路とを有する内筒と、

前記内筒に挿入され、この内筒内に気体が充填される気体室と前記第1液室と前記通路を介して連通する第2の 液室とを画するピストンと、

前記外筒のカバー側に一端が固定され、他端が前記ピストンに連結されたピストンロッドと、

前記ピストンの移動とともに前記通路の開閉し開度を調 整可能な開閉手段と、

前記第1液室の液体が加圧されたときに生じる反力の大きさを調整する手段と、を有することを特徴とする請求項2に記載のエレベーター用非常止め装置。

【請求項5】前記反力の大きさを調整する手段は、気体室の圧力を調整する圧力制御弁を含むことを特徴とする請求項4に記載のエレベーター用非常止め装置。

【請求項6】前記外筒と内筒の相対変位に応じて圧縮され、その弾性力を前記流体式ダンパーに発生する反力に付加するばねを併用したことを特徴とする請求項4に記載のエレベーター用非常止め装置。

【請求項7】前記ばねは、前記外筒のフランジ部と、前 記内筒のフランジ部をばね座として、外筒及び内筒に同 心的に嵌装されたコイルばねからなることを特徴とする 50

20

【0007】この次第ぎき非常止め装置では、かごの下 梁に上面が固定され図示しない平面図ではほぼ正方形の 上部板9Aと、この上部板9Aとほぼ同形で板厚が僅か に薄い下部板9Bと、これらの上部板9Aと下部板9B の間に溶接される山形鋼材製の図示しない一対の柱とで 骨格が構成されている。上部板9Aと下部板9Bの前端 中央部には、ガイドレール1の頭部1aが遊嵌するU字 状の溝9aが形成されている。

【0008】上部板9Aの前端両側の下面には、段付部 9 d が形成され、下部板 9 B の前端部両側の上面には、 略凸字状のガイド受け9 b が図13に示すように形成さ れている。このガイド受けりりの外側上面には、水平な 段付部9 c が上部板9 A の段付部9 d と対称的に形成さ れている。

【0009】6Aは、くさび3を案内するために左右に 一対設けられた略コ字状の案内板で、これらの案内板6 A、6Aの上下端側には、段付部9c、9dが係止する 係止部6a、6bが突設されている。これらの案内板6 A、6Aの対向面は、下側に向かってしだいに間隔が広 くなるように傾斜する傾斜面が形成されている。

【0010】他方、前述した略台形状のくさび3、3 は、ガイドレール1の頭部1aを両側から挟める位置に 配置され、引上棒2、2の下端部とそれぞれピンを介し て連結されている。このくさび3には、くさび作用を効 かすために、案内板6Aの傾斜面と対向する平行な傾斜 面が形成されている。案内板6Aとくさび3の間には、 複数のガイドローラ5が配置され、これらのガイドロー ラ5は、ローラ保持板4の長手方向に配列され、案内板 6 Aの傾斜面およびくさび3の傾斜面を転動するように なっている。なお、このローラ保持板4は、案内板6A とくさび3にそれぞれ形成された案内溝に移動可能に係 合するようになっている。

【0011】案内板6Aの外側部分には、コ字状の溝6 cが形成され、この溝6cには、図14に示すようなU 字状の板ばね7H [板厚約10mm] の両端部が遊嵌し ている。この板ばね7Hの両端部には、一対の押圧座 8、8が内側から取り付けられ、この押圧座8の半球状 の頭部は、案内板 6 Aの上下に形成された半球状の凹部 に嵌合している。この板ばね7Hは、復元しようとして その弾性力をもって、常時、押圧座8、8の頭部を案内 板6A、6Aに押し付け、これを規制している。

【0012】このように構成された次第ぎき非常止め装 置の制動動作は以下のとおりである。かご50の下降速 度が規定の値を越えると、調速機ロープ53が調速機5 2のロープつかみ部55によって把持されて、引上棒2 がかご50よりも先に停止する。その結果、引上棒2と かご50の相対的に位置は、引上棒2がかご50に対し て相対的に上昇することになり、引上棒2の先端のくさ び3は、引上棒2によって引上げられるかっこうになっ て、ローラ5を介して案内板6Aに対して相対的に上昇 50 の仕様に適合したものにしなければならない。このた

する。案内板6Aの傾斜面は、上になるほど次第に間隔 が狭くなっているので、くさび3は上昇するほどガイド ローラ1の頭部1aの側面に両側から押し付けられ、発 生する摩擦力がかご50に制動力として作用する。

【0013】次に、次第ぎき非常止め装置の他の従来例 を図11および図12に示す。この従来例は、いわゆる フレキシブルガイドクランプ式の次第ぎき非常止め装置 である。このフレキシブルガイドクランプ式の次第ぎき 非常止め装置は、ガイドレール1にくさび3を押圧する 際の反力を受けるコイルばね11を設けることにより、 かごに急停止をかけたときの衝撃を和らげるようにした ものである。この次第ぎき非常止め装置では、案内板6 B、くさび3、ローラ5からなるくさび機構は、図13 と同様であるが、案内板6B、6Bは、背面側から一対 のレバー12、12によって挟まれるようになってい る。このレバー12は、その後端部でピン12aによっ てばね座13と連結されている。左右の両ばね座13、 13の間には、コイルばね11が装着され、このコイル ばね11は、両ばね座13、13を挿通された両ねじボ ルト14の両端部に螺合されたダブルナットによって、 所定の取付圧力で圧縮されている。なお、レバー12の 中間部には、レバー12の開度を規制するため、両ねじ ボルト15が挿通され、この両ねじボルト15の両端部 にダブルナットが締結されている。

#### [0014]

【発明が解決しようとする課題】上記の次第ぎき非常止 め装置の減速度は、制動動作時に乗客やかご、つり合い おもりなどに損傷を与えないように、日本工業規格〔〕 IS〕では動作時の制動距離おいて平均減速度が0.3 5 Gから 1. 0 Gになるように決められている。このよ うな減速度は、かごの重量や大きさ、用途といった個々 のエレベータの仕様とは関係なく一律に法定されてい る。

【0015】しかしながら、実際のエレベーターのかご は、意匠上の要求から、例えば、鋼板に塗装した部材を 使用したり、大理石を貼るなど、個別具体的にみればエ レベーターによって実に様々な仕様で製作されており、 かご重量は仕様により大幅に変わっているのが普通であ る。また、同じエレベータでも、積載荷重はかご室の大 きさや用途により様々に増減するのが普通である。この ため、非常止め装置が制動しなければならないかご重量 は非常に幅がある。

【0016】したがって、非常止め装置が動作した場合 の減速度を上記の規定範囲内にするためには、個別的に エレベータのかごの重量、大きさ等の仕様に応じて、非 常止め装置の制動力を変えなければならない。ところ が、図13の非常止め装置であれば、板ばね7H、図1 1の非常止め装置であればコイルばね11は、ばね力が 一定であり、減速度を変えるには、これらのばねをかご

め、非常止め装置の製造は、広範囲な制動重量に対応するために、かごの仕様に個別に合わせた多品種少量生産となることから、コスト高となっている。また、非常止め装置を既に設置した後で、客先の急な仕様変更によりかご重量が変更されたような場合には、非常止め装置も仕様変更に合わせて改造しなければならず、改造に多大な労力がかかっている。

【0017】以上は、制動性能と制動重量との関係であるが、非常止め装置の制動性能は、かごの速度とも関係する。一般には、くさび機構による摩擦を制動力に利用 10 した非常止め装置の場合、ガイドレール1とくさび3の接触面の摩擦係数には速度依存性が存在する。

【0018】ここで、図10は、従来のエレベーター用非常止め装置の制動特性を示すグラフである。この図10において、横軸は時間軸で、aはエレベーターのかごが下降を開始した時刻、bは非常止め装置が作動した時刻、cはエレベータのかごが停止した時刻である。縦軸は、かごの下降速度V2、かごの減速度 $\beta2$ 、ガイドレール1とくさび3の対向面間の摩擦係数 $\mu2$ 、板ばね7 Hまたはコイルばね11のばね力P2の時間的変化を示している。

【0019】一般的には、摩擦係数μ2は高速域で低下し、低速域で増加する傾向にある。この傾向は、エレベーターの走行速度が高速になるほど顕著である。一方、はね力P2は一定であるから、実際の減速度β2は、かごの速度によって変化し、制動開始直後の高速域では小さく、低速域の停止直前で大きく増加する。すなわち、図10に示すように、かごの下降速度V1は制動開始直後は漸減し、直前で急停止する。このため、乗客に不快な思いをさせたり、また、かごやつり合いおもりを構成す 30る部品に損傷を与える可能性があった。

【0020】そこで、本発明の第1の目的は、前記従来技術の有する問題点を解消し、幅広い制動重量に対して、制動力や減速度の調整を柔軟にかつ容易に行えるようにしたエレベータ用非常止め装置を提供することにある。

【0021】また、本発明の第2の目的は、くさびとガイドレールとの間の摩擦係数の速度依存性に応じて、制動力や減速度を自在に調整できるようにし、円滑な制動動作を確保し、安全性を向上できるようにしたエレベー 40 夕用非常止め装置を提供することにある。

#### [0022]

【課題を解決するための手段】前記の目的を達成するために、請求項1に記載した発明は、かごの下降速度が規定値を越えたときに固定される調速機のロープに対するかごまたはつり合いおもりの相対位置の変化により作動し、かごを制動停止させるエレベーター用非常止め装置において、かごのガイドレールにくさびを両側から押し付け、摩擦制動力を発生させるくさび機構と、流体が内部に封入され、前記くさびの変位に応じて流体が加圧さ

れる圧力容器と、前記くさび機構の制動動作に連動するように前記くさび機構と圧力容器とを連結し、加圧力に対する圧力容器からの反力をもって前記くさび機構の押圧力に転化するレバー機構と、を具備したことを特徴とするものである。この発明によれば、圧力容器の流体の種類や圧力などを調整することにより、幅広い制動重量に対して制動力や減速度の柔軟な調整が可能となる。

【0023】また、請求項2に記載した発明は、前記レバー機構に替えて、前記くさび機構の制動動作に連動するように前記くさび機構と圧力容器とを連結し、加圧力に対する圧力容器からの反力とばねの弾性力の合力をもって前記くさび機構の押圧力に転化するU字状の板ばねを設けたことを特徴としている。

【0024】この発明によれば、圧力容器の反力とばねの弾性力をくさび機構の押圧力に利用しており、請求項1の発明と同様に、圧力容器の流体の種類や圧力などを調整することにより、幅広い制動重量に対して制動力の柔軟な調整が可能となり、また、圧力容器が破損しても制動力を確保することができる。

【0025】また、請求項3に記載した発明は、前記圧力容器は、発生する反力を摩擦係数の速度依存性に応じて時間の経過とともに変化させる流体式のダンパーからなることを特徴としている。この発明によれば、摩擦係数の速度依存性に従属しないように、減速度の自由な調整をすることができ、より円滑な制動動作を実現することができる。

【0026】前記流体式ダンパーは、好適な実施形態によれば、請求項4に記載しように、液体が充填される第1の液室と、流体を入れ替え可能な注入口とを有する外筒と、前記第1シリンダに摺動自在に嵌合し、前記第1液室の液体を加圧する加圧面と、この加圧面に前記第1液室と通じる通路とを有する内筒と、前記内筒に挿入され、この内筒内に気体が充填される気体室と前記第1液室と前記通路を介して連通する第2の液室とを画するピストンと、前記外筒のカバー側に一端が固定され、他端が前記ピストンに連結されたピストンロッドと、前記ピストンの移動とともに前記通路の開閉し開度を調整可能な開閉手段と、前記第1液室の液体が加圧されたときに生じる反力の大きさを調整する手段と、から構成することができる。

【0027】また、請求項5に記載しように、前記反力の大きさを調整する手段は、気体室の圧力を調整する圧力制御弁を含む。

【0028】さらに、請求項6に記載しように、前記外 筒と内筒の相対変位に応じて圧縮され、その弾性力を前 記流体式ダンパーに発生する反力に付加するばねを併用 するようにしてもよい。

【0029】前記ばねは、請求項7に記載したように、 前記外筒のフランジ部と、前記内筒のフランジ部をばね 座として、外筒及び内筒に同心的に嵌装されたコイルば

30

40



ねから構成することができる。

#### [0030]

【発明の実施の形態】以下、本発明によるエレベータ用 非常止め装置の実施形態について、添付の図面を参照し ながら説明する。

#### 第1実施形態

図1は、本発明の第1実施形態による次第ぎき非常止め 装置の平面図であり、図2は同次第ぎき非常止め装置の 正面図である。この次第ぎき非常止め装置のくさび機構 は、前述した図11および図12の従来の次第ぎき非常 止め装置のくさび機構と同一であり、同一の構成要素に は同一の符号を付してその説明は省略する。従来例と大 きく異なるところは、図11のコイルばね11に替え て、流体を封入した圧力容器20を設けている点であ る。

【0031】この次第ぎき非常止め装置では、案内板6 B、6Bは、背面側から一対のレバー12、12によっ て挟まれるようになっているところは、図12および図 13の従来例と同じであるが、このレバー12は、その 後端部でピン12aを介して圧力容器20と連結されて いる。

【0032】図3は、前記圧力容器20の構成の詳細を 示す図で、そのうち図3 [a] は非動作時の断面図、図 3 [b] は動作後一定時間経過した時の断面図である。 この圧力容器20は、外筒21と内筒22とが摺動自在 に嵌め合わされた流体式のダンパーからなるものであ る。外筒21の第1の液室23には、粘度等を所定の値 に選定した作動油が注油口25から封入されおり、他 方、内筒22の内部は気体室24となっていて、この気 体室24には所定の圧力の気体が圧力制御弁26を介し て導入されている。また、気体室24には、復帰用のコ イルばね27が収装されている。

【0033】内筒22には、ピストン28が嵌装されて いる。図3 [b] に示すように、このピストン28によ って、内筒22の内部は気体室24と第2の液室29と に画されている。この第2液室29は、内筒22に形成 された通路30を介して第1液室23と連通するように なっている。この通路30が形成される内筒22の端面 は第1液室23の作動油を加圧する加圧面31である。 ピストン28には、ピストンロッド32の一端部が連結 され、この他端部は、外筒21のフランジ部33に固定 されている。

【0034】この実施形態では、ピストンロッド32に は、前記通路30を開閉する手段として、大径部34が 設けられている。図3〔a〕に示すように、非動作時に は、コイルばね27の弾性力によってピストン28は付 勢され、通路30は大径部34によって閉塞されてい

【0035】外筒21のフランジ部33、内筒22のフ

おり、図1に示すように、レバー12の端部とクレビス 36はピン12aを介して連結されている。

【0036】次に、以上のような圧力容器20を備えた 非常止め装置の作用について説明する。図1、図2にお いて、かごの下降速度が規定値を越え、引上棒2が引上 げられると、くさび3がローラ5を介して案内板6Bに 対して相対的に上昇する。案内板6 Bの傾斜面は、上に なるほど次第に間隔が狭くなっているので、くさび3は 上昇しながらレバー12を支軸15を中心に矢印方向に 回動させる。

【0037】レバー12は圧力容器20を挟みこれを圧 縮する。まず、内筒22の加圧面31で第1液室23の 油が加圧される。この作動直後には、通路30が開いて いないので、第1液室23の油の圧力は高圧に加圧され る。そして、ピストン28はコイルばね27を押し込み 気体室24の気体を圧縮する。これにより、それまで大 径部34によって閉塞されていた通路30が開き、第1 液室23と第2液室29が連通する。このような図3 [a]の状態から図3[b]の状態に至る動作は、くさ び3が作動すると同時に瞬時に行われる。第1液室23 では、高圧の油が第2液室29に流入するにしたがって

【0038】レバー12との関係では、圧力容器20の 第1液室23の圧力は、図4に示すように、圧力容器2 0を圧縮したときの反力P1としてレバー12に作用す る。レバー12は軸16を支点とするてこの原理で、圧 力容器20からの反力P1をもってさらに拡大して、く さび3をガイドレール1の頭部の側面に押し付けること になる。この結果、かごに対する制動力として働く大き な摩擦力が発生する。

圧力は低下する。第1液室23と第2液室29の圧力が

均衡したところで圧力一定となる。

【0039】反力P1の大きさは、圧力容器20内の気 体室24の気体の圧力を変えたり、通路30の直径寸法 や開度によって調整することができる。そして、反力P 1の時間経過にともなう変化は、第1液室23の粘性を 変えることによって調整することができる。 くさび3の 押し付け力は反力 Ρ1に比例し、制動力は摩擦係数 μ1と 反力P1の積に比例しているから、前記のような調整に よって、制動力およびその時間特性の調整を容易に行う ことが可能となる。

【0040】次に、以上のようなエレベーター用非常止 め装置の制動特性について、図5のグラフを参照しなが ら、より詳細に説明する。この図5において、横軸は時 間軸で、aはエレベーターのかごが下降を開始した時 刻、bは非常止め装置が作動した時刻、cはエレベータ のかごが停止した時刻である。縦軸は、かごの下降速度 V1、かごの減速度 \$1、ガイドレール 1 とくさび 3 の対 向面間の摩擦係数μ1の時間的変化を示している。

【0041】時刻bでは、非常止め装置の作動により制 ランジ部35には、それぞれクレビス36が形成されて 50 動力として働く反力P1が発生する。この反力P1は、

30

上述したように徐々に低下していく。他方、この間かご が高速域から低速域に減速していくと、摩擦係数  $\mu 1$ は、その速度依存性から変化し、減速するにしたがって 増大していく。

【0042】この摩擦係数  $\mu$ 1の速度依存特性に応じて反力P1を時間の経過とともに一定のパターンで変化するようにすることは上述したように封入する流体の種類および粘性や気体の圧力あるいは通路 30 の開度を調整することにより可能である。したがって、摩擦係数  $\mu$ 1の速度依存性に基づく変化特性をあらかじめ実機あるいは専用試験機で事前に測定しておき、この摩擦係数  $\mu$ 1の変化特性を基準にして、反力P1の時間変化パターンを自由に調整することができるため、減速度  $\mu$ 1がほぼ一定になるように、さらには減速度を自由に設定し、エレベータのかごをスムーズに停止させることが可能となる。この点、従来は、摩擦係数の速度依存性は同様であるものの、減速度が摩擦係数の速度依存性に従属していたために、一定に保つように調整することができなかったのと大きく異なる。

#### 【0043】第2実施形態

次に、本発明によるエレベーター用非常止め装置の第2の実施形態について、図6および図7を参照しながら説明する。この図6の第2実施形態による非常止め装置は、圧力容器40に同心的にコイルばね42を嵌装したところが図1の第1実施形態と異なり、その他の構成要素は同一である。

【0044】図7にコイルばね42が装着された圧力容器40の断面図を示す。コイルばね42は、外筒21のフランジ部33、内筒22のフランジ部35をばね座として、外筒21および内筒22に同心的に外嵌するようになっている。

【0045】以上のような第2実施形態による非常止め 装置によれば、制動動作時にレバー12は圧力容器40とともに同時にコイルばね42を圧縮するので、レバー12には、増大する油の圧力の反力P1に加えてコイル はね42のばね力が付加される。そして、レバー12は、軸16を支点とするてこの原理により、圧力容器40からの反力P1とコイルばね42のばね力の合力をさらに拡大した力をもってくさび3をガイドレール1の頭部の側面に押し付け、かごに対する制動力を発生させる。

【0046】この第2実施形態の非常止め装置40では、制動力およびその時間特性の調整および摩擦係数 $\mu$ 1の変化特性を基準にして、反力P1の時間変化パターンを自由に調整し、減速度 $\beta1$ が過大にならないようにほぼ一定にするなどの自由な設定可能であるのは第1実施形態と同様である。そして、上記の効果に加えて、併用するコイルばね42のばね力を制動力に利用しているので、図1の第1実施形態と異なり復帰用のコイルばね27を省略し、圧力容器40の圧力を低減して容量の小さ

なものにすることがでる。また、ばね力の大きなコイル ばね42を採用することで、万一圧力容器40が破損し てもコイルばねによりかごを制動できるフェイルセーフ 機構とすることも可能である。

10

【0047】さらに、コイルばね42を外筒21および 内筒22のフランジ部33、35をばね座として同心に 嵌装する構造とすることにより、外径寸法を小さく部品 を共用できる利点がある。

#### 【0048】第3実施形態

次に、本発明によるエレベーター用非常止め装置の第3の実施形態について、図8および図9を参照しながら説明する。この第3実施形態による非常止め装置は、従来の技術として説明した図13および図14のU字形の板ばね7Hを制動力に利用する非常止め装置に本発明を適用したものである。

【0049】図8は、図13と対応し、第3実施形態による非常止め装置の正面図で、図9は、図14に対応し、図8のA-A断面図である。この第3実施形態が第1および第2実施形態と大きく異なるところは、レバー12の代えてU字形の板ばね7Hを用い、この板ばね7Hによって第1実施形態および第2実施形態と共通する圧力容器44とくさび機構が連結するように組み合わせた点にある。その他の部分は、図13および図14と同一であり、また圧力容器44の構造は図3のものと同一である。

【0050】板ばね7日は、その両端部に、一対の押圧ピン8、8が内側から取り付けられ、この押圧ピン8の半球状の頭部は、案内板6Aの上下に形成された半球状の凹部に嵌合している。この板ばね7日は、復元しようとしてその弾性力をもって、常時、押圧ピン8、8の頭部を案内板6A、6Aに押し付け、これを規制している。一方、一対の圧力容器44、44は、板ばね7日の外側から押圧ピン8、8と連結され、作用点が板ばね7日と同一直線上になるようになっている。圧力容器44の他端部は、バックアップ板46によってバックアップ支持されている。

【0051】以上のような第3実施形態による非常止め 装置によれば、引上げ棒2とともにくさび3が上昇する ほど、案内板6Aを介しU字形の板ばね7Hは押し広げ られる。これと同時に圧力容器44が圧縮されるので、 くさび3には、板ばね7Hのばね力と、圧力容器44内 の圧力の反力P1が加わる。この反力P1と板ばね7Hの ばね力の合力をもってくさび3がガイドレール1の頭部 の側面に押し付けられ、かごに対する制動力が発生す る。

【0052】このように板ばね7Hのばね力と圧力容器 44からの反力を制動力に利用しているので、非常止め 装置の小型化が可能となるとともに、第2実施形態と同 様に、制動力およびその時間特性の調整および摩擦係数 μ1の変化特性を基準にして、反力P1の時間変化パター ンを自由に調整し、減速度 $\beta$ 1が過大にならないようにほぼ一定にするなどの自由な設定が可能である。また、

万一圧力容器44が破損しても板ばね7Hによりかごを 制動できるフェイルセーフ機構とすることも可能であ

【発明の効果】以上の説明から明らかなように、本発明

によれば、幅広い制動重量に対して、制動力の調整を柔

軟にかつ容易に行えうことができる。また、くさびとガ

動力や減速度を自在に調整できので、円滑な制動動作を

【図1】本発明によるエレベーター用非常止め装置の第

【図2】図1のエレベーター用非常止め装置の正面図。

備える圧力容器の断面図、図3〔b〕は動作後しばらく

【図3】図3 [a]は、エレベーター用非常停止装置の

【図4】圧力容器の反力が制動力として働く状況を説明

【図5】本発明によるエレベーター用非常停止装置の制

【図6】本発明によるエレベーター用非常止め装置の第

【図7】本発明によるエレベーター用非常止め装置の第

【図8】本発明によるエレベーター用非常止め装置の第

【図10】従来のエレベーター用非常停止装置の制動特

確保し、安全性を向上することができる。

時間が経過した状態の圧力容器の断面図。

イドレールとの間の摩擦係数の速度依存性に応じて、制 10

る。

する図。

[0053]

【図面の簡単な説明】

動特性を示すグラフ。

2 実施形態を示す平面図。

2 実施形態を示す正面図。

3 実施形態を示す平面図。

性を示すグラフ。

【図9】図8のA-A断面図。

1 実施形態を示す平面図。

\*【図11】従来のエレベーター用非常停止装置の一例を 示す平面図。

12

【図12】図11のエレベーター用非常止め装置の正面図。

【図13】従来のエレベーター用非常停止装置の他の例 を示す平面図。

【図14】図13のB-B断面図。

【図15】非常止め装置の設置環境を示すエレベーター 昇降路の概略図。

# 【符号の説明】

- 1 ガイドレール
- 2 引上げ棒
- 3 くさび
- 5 ローラ
- 6A、6B 案内板
- 7H U字形板ばね
- 12 レバー
- 20 圧力容器
- 21 外筒
- 20 22 内筒
  - 23 第1液室
  - 24 気体室
  - 25 注油口
  - 26 圧力制御弁
  - 27 復帰用コイルばね
  - 28 ピストン
  - 29 第2液室
  - 30 通路
  - 50 かご

53

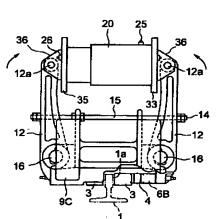
- 5 2 調速機
- 55 ロープつかみ部

調速機ロープ

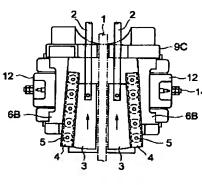
4. 00 F 7 24 97-44

【図2】

30



【図1】



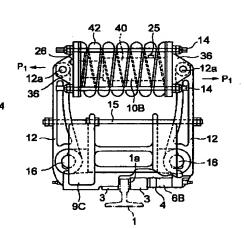
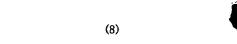
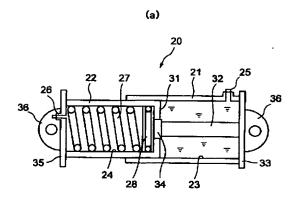


图6]

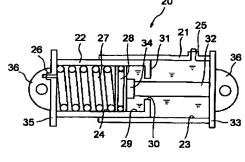


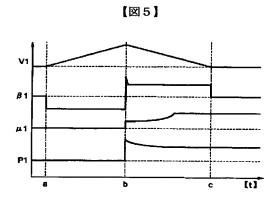


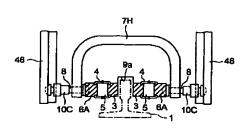
【図3】



(b)

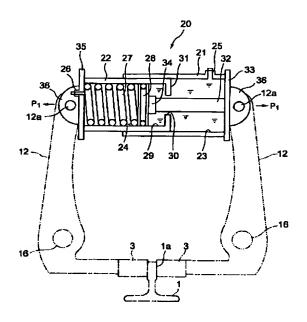




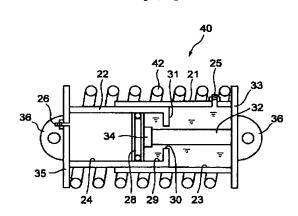


【図9】

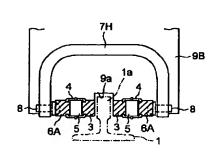


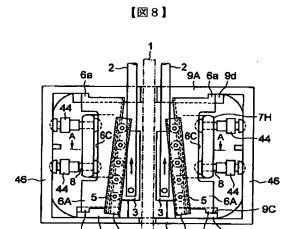


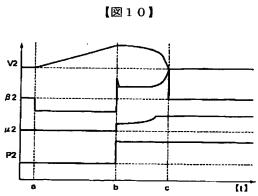
【図7】

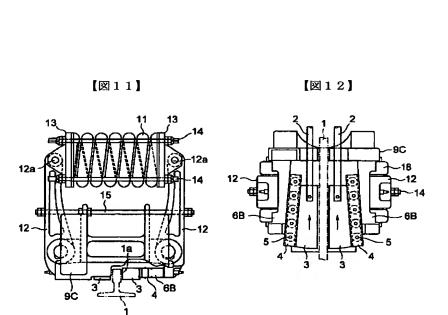


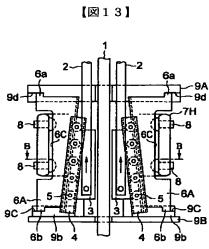
【図14】







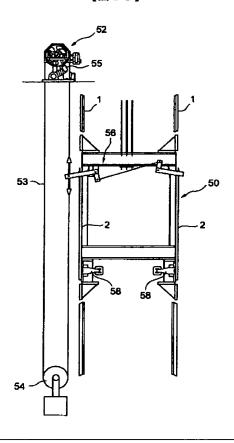








【図15】



フロントページの続き

(72)発明者 小 林 英 彦 東京都府中市東芝町1番地 株式会社東芝 府中工場内 Fターム(参考) 3F304 CA13 DA45 DA47